

08.11.2004

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日 2 0 0 3 年 1 0 月 1 6 日
Date of Application:

出 願 番 号 特 願 2 0 0 3 - 3 5 6 8 6 7
Application Number:
[ST. 10/C]: [J P 2 0 0 3 - 3 5 6 8 6 7]

REC'D 02 DEC 2004

WIPO PCT

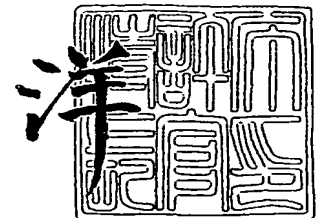
出 願 人 ボーダフォン株式会社
Applicant(s):

PRIORITY DOCUMENT
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH
RULE 17.1(a) OR (b)

2 0 0 4 年 1 1 月 1 日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

小 川



【書類名】 特許願
【整理番号】 PT03076
【提出日】 平成15年10月16日
【あて先】 特許庁長官 殿
【国際特許分類】 H04M 1/00
H04B 7/26

【発明者】
【住所又は居所】 東京都港区愛宕2丁目5番1号 ジェイフォン株式会社内
【氏名】 西方 尚美

【発明者】
【住所又は居所】 東京都港区愛宕2丁目5番1号 ジェイフォン株式会社内
【氏名】 水野 隆久

【発明者】
【住所又は居所】 東京都港区愛宕2丁目5番1号 ジェイフォン株式会社内
【氏名】 池田 秀行

【発明者】
【住所又は居所】 東京都港区愛宕2丁目5番1号 ジェイフォン株式会社内
【氏名】 楠田 洋久

【特許出願人】
【識別番号】 501440684
【氏名又は名称】 ジェイフォン株式会社
【代表者】 ダリル・イー・グリーン

【代理人】
【識別番号】 100098626
【弁理士】
【氏名又は名称】 黒田 壽

【手数料の表示】
【予納台帳番号】 000505
【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】
【物件名】 特許請求の範囲 1
【物件名】 明細書 1
【物件名】 図面 1
【物件名】 要約書 1
【包括委任状番号】 0117465

【書類名】 特許請求の範囲**【請求項 1】**

当該外部装置の位置、向き、姿勢及び動きのうちの少なくとも 1 つを検知するための検知手段と、

該検知手段による検知結果に基づいて得られる検知結果データを、近距離用の有線又は無線の非公衆通信により移動体通信端末へ送信するためのデータ送信手段とを有することを特徴とする移動体通信端末用外部装置。

【請求項 2】

請求項 1 の移動体通信端末用外部装置において、

上記検知手段は、所定方向に延びる仮想軸のまわりの基準角に対する角度を検知するための角度検知手段を含むことを特徴とする移動体通信端末用外部装置。

【請求項 3】

請求項 1 又は 2 の移動体通信端末用外部装置において、

上記検知手段は、当該外部装置に働く所定方向の加速度を検知するための加速度検知手段を含むことを特徴とする移動体通信端末用外部装置。

【請求項 4】

位置、向き、姿勢及び動きのうちの少なくとも 1 つを検知するための検知手段による検知結果に基づいて得られる検知結果データを用いて、アプリケーションプログラムを実行するアプリケーションプログラム実行手段を、移動体通信端末本体に備えた移動体通信端末において、

請求項 1、2 又は 3 の移動体通信端末用外部装置を有し、

該移動体通信端末用外部装置から送信される検知結果データを、近距離用の有線又は無線の非公衆通信により受信するためのデータ受信手段を移動体通信端末本体に備えており、

上記アプリケーションプログラム実行手段は、該データ受信手段で受信した検知結果データを用いて、上記アプリケーションプログラムを実行することを特徴とする移動体通信端末。

【書類名】明細書

【発明の名称】移動体通信端末用外部装置及び移動体通信端末

【技術分野】

【0001】

本発明は、移動体通信端末用外部装置、及び、これを備えたアプリケーションプログラムを実行可能な携帯電話機等の移動体通信端末に関するものである。

【背景技術】

【0002】

従来、この種の移動体通信端末としては、プラットフォームに依存しないオブジェクト指向のプログラミング言語で記述されたアプリケーションプログラムを実行可能な携帯電話機が知られている。例えば、J A V A（サンマイクロシステムズ社の登録商標。以下同様。）仮想マシン機能を実装し、J A V Aで記述されたアプリケーションプログラムを実行できるようにした携帯電話機が知られている（特許文献1参照）。このような携帯電話機では、所定のサーバからダウンロードするなどして取得した様々なアプリケーションプログラムを利用することが可能である。また、B R E W（クアルコム社の登録商標。以下同様。）のアプリケーション実行環境上で動作するアプリケーションプログラムなどについても、同様である。

【0003】

また、特許文献2には、加速度又は角速度を検知するセンサ（検知手段）を備えた携帯電話機が開示されている。この携帯電話機は、センサによって検知した加速度又は角速度に関するデータを表示手段に表示することができる。

また、特許文献3には、加速度を検知するセンサ（検知手段）を備えた携帯電話機が開示されている。この携帯電話機は、センサによって検知した加速度を用いて、その移動軌跡を求め、その移動軌跡を入力文字として認識することができる。

また、特許文献4には、方位を検知する地磁気センサ（検知手段）を備えた携帯電話機が開示されている。この携帯電話機は、複数の方位に数値が関連付けられていて、携帯電話機本体を特定の方位に向けることで、数値入力を行うことができる。

なお、上述した特許文献2、3及び4に記載された携帯電話機は、そのセンサの検知結果に基づいて、携帯電話機の位置、向き、姿勢あるいは動きを検知することが可能である。このような各種センサは、これらの特許文献には具体的な記載はないが、電話機プラットフォームによって制御されるものである。また、各種センサによって検知された加速度等のデータの保存場所についても、これらの特許文献には具体的な記載はないが、その保存場所は、通常、その電話機プラットフォームが管理するプラットフォーム用記憶領域である。そのため、従来の携帯電話機において、上記プラットフォーム用記憶領域に記憶された加速度等のデータ（検知結果データ）を利用するアプリケーションプログラムは、その記憶領域を管理する電話機プラットフォーム上で直接動作する電話機プラットフォームに依存したものであると考えられる。

【0004】

【特許文献1】特開2000-347867号公報

【特許文献2】特開2001-272413号公報

【特許文献3】特開2002-169645号公報

【特許文献4】特開2003-111142号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

上述した特許文献2、3及び4に記載された携帯電話機に設けられたセンサは、携帯電話機に内蔵されたものである。このように携帯電話機に内蔵されるセンサは、小型であることが望まれるなどの理由から、携帯電話機の高コスト化の原因となる。一方で、このようなセンサの検知結果を用いれば、携帯電話機において様々な内容のアプリケーションプログラムを利用者に提供することが可能となる。しかし、利用者の中にはこのようなア

リケーションプログラムの使用を望まない者も多い。そのため、低コスト化の要求が強い携帯電話機において、高コスト化を招くセンサを全ての携帯電話機に内蔵させることは実用上困難である。

なお、以上の説明は、携帯電話機を例に挙げて行ったが、他の移動体通信端末においても、同様である。

【0006】

本発明は、上述した背景に鑑みなされたものであり、その目的とするところは、移動体通信端末本体のコストを上げることなく、検知手段を使用するアプリケーションプログラムを移動体通信端末本体において実行させることを可能にする移動体通信端末用外部装置及び移動体通信端末を提供することである。

【課題を解決するための手段】

【0007】

上記目的を達成するために、請求項1の発明は、当該外部装置の位置、向き、姿勢及び動きのうちの少なくとも1つを検知するための検知手段と、該検知手段による検知結果に基づいて得られる検知結果データを、近距離用の有線又は無線の非公衆通信により移動体通信端末へ送信するためのデータ送信手段とを有することを特徴とするのである。

この移動体通信端末用外部装置においては、検知手段によって得られた検知結果データを移動体通信端末へ送信することができる。よって、その移動体通信端末では、この検知手段を内蔵していなくても、その検知結果データを用いた処理を行うアプリケーションプログラムを実行することが可能となる。また、本外部装置は、移動体通信端末とは別体に構成されるものであるので、移動体通信端末とは別に販売することができ、利用者は、これを移動体通信端末とは別に購入することができる。よって、上記検知結果データを用いた処理を行うアプリケーションプログラムを利用したい利用者だけが、本外部装置を購入することができる。

【0008】

また、請求項2の発明は、請求項1の移動体通信端末用外部装置において、上記検知手段は、所定方向に延びる仮想軸のまわりの基準角に対する角度を検知するための角度検知手段を含むことを特徴とするものである。

この移動体通信端末においては、当該移動体通信端末の姿勢を特定することができる。

【0009】

また、請求項3の発明は、請求項1又は2の移動体通信端末用外部装置において、上記検知手段は、当該外部装置に働く所定方向の加速度を検知するための加速度検知手段を含むことを特徴とするものである。

この移動体通信端末においては、当該移動体通信端末の位置や動きを特定することが可能となる。

【0010】

また、請求項4の発明は、位置、向き、姿勢及び動きのうちの少なくとも1つを検知するための検知手段による検知結果に基づいて得られる検知結果データを用いて、アプリケーションプログラムを実行するアプリケーションプログラム実行手段を、移動体通信端末本体に備えた移動体通信端末において、請求項1、2又は3の移動体通信端末用外部装置を有し、該移動体通信端末用外部装置から送信される検知結果データを、近距離用の有線又は無線の非公衆通信により受信するためのデータ受信手段を移動体通信端末本体に備えており、上記アプリケーションプログラム実行手段は、該データ受信手段で受信した検知結果データを用いて、上記アプリケーションプログラムを実行することを特徴とするものである。

この移動体通信端末においては、移動体通信端末用外部装置に設けられた検知手段によって得られた検知結果データを、移動体通信端末本体側へ送信することができる。よって、本移動体通信端末では、この検知手段を内蔵していなくても、その検知結果データを用いた処理を行うアプリケーションプログラムを実行することができる。また、移動体通信端末用外部装置は、本移動体通信端末とは別体に構成されるものであるので、本移動体通

信端末とは別に販売することができ、利用者は、これを本移動体通信端末とは別に購入することができる。よって、上記検知結果データを用いた処理を行うアプリケーションプログラムを利用したい利用者だけが、上記移動体通信端末用外部装置を購入することができる。

【0011】

なお、上記「移動体通信端末」としては、PDC (Personal Digital Cellular) 方式、GSM (Global System for Mobile Communication) 方式、TIA (Telecommunications Industry Association) 方式等の携帯電話機、IMT (International Mobile Telecommunications) - 2000で標準化された携帯電話機、PHS (Personal Handyphone Service)、自動車電話機等の電話機のうち、アプリケーションプログラムを実行可能なものが挙げられる。このアプリケーションプログラムは、プラットフォームに依存するものであっても、プラットフォームに依存しないものであってもよい。また、この「移動体通信端末」としては、上記電話機のほか、電話機能を有しないPDA (Personal Digital Assistance) 等の移動型の移動体通信端末も挙げられる。

【発明の効果】

【0012】

請求項1乃至4の発明によれば、移動体通信端末本体のコストを上げることなく、検知手段を使用するアプリケーションプログラムを移動体通信端末本体において実行させることが可能となるという優れた効果がある。

特に、請求項2の発明によれば、当該移動体通信端末の姿勢を利用した様々なアプリケーションプログラムを実行することが可能となるという優れた効果がある。

また、請求項3の発明によれば、当該移動体通信端末の位置や動きを利用した様々なアプリケーションプログラムを実行することが可能となるという優れた効果がある。

【発明を実施するための最良の形態】

【0013】

以下、本発明の一実施形態を、図面を参照しながら説明する。

図2は、本実施形態に係る移動体通信端末としての携帯電話機が利用可能な移動体通信システムの全体構成を説明するための説明図である。

この移動体通信システムにおいて、ユーザー1が使用する携帯電話機20は、ユーザー1によって登録されたアプリケーションプログラムを実行可能な構成を有している。本実施形態において、このアプリケーションプログラムは、プラットフォームに依存しないオブジェクト指向プログラミングによって開発されたものである。このようなアプリケーションプログラムとしては、JAVAで記述されたアプリケーションプログラム、BREWのアプリケーション実行環境上で動作するアプリケーションプログラムなどが挙げられる。この携帯電話機20は、通信ネットワークとしての携帯電話通信網10に接続可能である。また、この携帯電話通信網10には、プログラム提供用サーバとしてのアプリケーションプログラムダウンロードサーバ(以下、「ダウンロードサーバ」という。)11が接続されている。このダウンロードサーバ11は、携帯電話機20からのダウンロード要求を受け付けると、その要求に係るアプリケーションプログラムを携帯電話機20に対して送信する。

【0014】

ダウンロードサーバ11から提供されるアプリケーションプログラムは、アプリケーションプログラムの開発元2から提供される。具体的には、例えば、アプリケーションプログラム開発元2側のパーソナルコンピュータ等から、専用回線や公衆回線を介してダウンロードサーバ11にアップロードして提供する。なお、開発したアプリケーションプログラムを記録した光ディスクや磁気ディスク等の記録媒体を、アプリケーションプログラム開発元2からダウンロードサーバ11を管理・運営する通信事業者に送り、その記録媒体内のアプリケーションプログラムをダウンロードサーバ11で読み取るようにして、提供してもよい。このようにして提供されたアプリケーションプログラムは、携帯電話機20から携帯電話通信網10を介してダウンロード可能な状態でダウンロードサーバ11に登

録される。

【0015】

図3は、上記ダウンロードサーバ11のハードウェア構成を示す概略構成図である。

このダウンロードサーバ11は、システムバス100、CPU101、内部記憶装置、外部記憶装置104、入力装置105及び出力装置106を備えている。上記内部記憶装置は、RAM102やROM103等で構成されている。上記外部記憶装置は、ハードディスクドライブ(HDD)や光ディスクドライブ等で構成されている。上記入力装置105は、外部記憶装置104、マウスやキーボード等で構成されている。上記出力装置106は、ディスプレイやプリンタ等で構成されている。更に、このダウンロードサーバ11は、携帯電話通信網10を介して各ユーザー1の携帯電話機20と通信するための携帯電話用通信装置107を備えている。

上記CPU101やRAM102等の構成要素は、システムバス100を介して、互いにデータやプログラムの命令等のやり取りを行っている。このダウンロードサーバ11を所定の手順に従って動作させるためのプログラムは、ROM103や外部記憶装置104に記憶されており、必要に応じてCPU101やRAM102上の作業エリアに呼び出されて実行される。また、このダウンロードサーバ11には、携帯電話機20に提供するアプリケーションプログラムが外部記憶装置104に記憶されている。ダウンロードサーバ11は、携帯電話機20からのダウンロード要求に応じ、CPU101、RAM102、携帯電話通信網用通信装置107等が協働して、外部記憶装置104に記憶されているアプリケーションプログラムを、携帯電話通信網10を介して携帯電話機20に送信する機能を有している。なお、このダウンロードサーバ11は、専用の制御装置として構成してもいいし、汎用のコンピュータシステムを用いて構成してもよい。また、1台のコンピュータで構成してもいいし、複数の機能をそれぞれ受け持つ複数台のコンピュータをネットワークで結んで構成してもよい。

【0016】

図4は、上記携帯電話機20の外観を示す正面図であり、図5は、その携帯電話機20のハードウェア構成を示す概略構成図である。

この携帯電話機は、クラムシェル(折り畳み)タイプの携帯電話機であり、その本体には、システムバス200、CPU201、RAM202やROM203等からなる内部制御装置、入力装置204、出力装置205、携帯電話用通信装置206及び外部機器用通信装置207が備わっている。CPU201やRAM202等の構成要素は、システムバス200を介して、互いに各種データや後述のプログラムの命令等のやり取りを行っている。上記入力装置204は、データ入力キー(テンキー、*キー、#キー)21、通話開始キー22、終話キー23、スクロールキー24、多機能キー25、マイク26等から構成されている。上記出力装置205は、液晶ディスプレイ(LCD)27、スピーカ28等から構成されている。上記携帯電話用通信装置206は、携帯電話通信網10を介して他の携帯電話機や上記ダウンロードサーバ11と通信するためのものである。また、RAM202内には、後述する電話機プラットフォームが管理する第1の記憶手段としてのプラットフォーム用記憶領域と、後述するアプリケーション実行環境上で管理される第2の記憶手段としてのアプリケーション用記憶領域とが存在する。上記外部機器用通信装置207は、シリアルインターフェースを使用した入出力端子である外部接続端子29を介して、これに接続される機器とデータ通信を行うためのものである。

【0017】

また、この携帯電話機には、移動体通信端末用外部装置としての外付けセンサ装置30も設けられている。この外付けセンサ装置30は、携帯電話機本体に設けられた外部接続端子29に対して着脱自在に取り付けられるもので、取り付けられた状態では携帯電話機本体と一体となる。この外付けセンサ装置30には、通信装置301、加速度センサ302及び地磁気センサ303が設けられている。通信装置301は、上記外部接続端子29を介して、携帯電話機本体とデータ通信を行うためのものである。加速度センサ302は、外付けセンサ装置30が携帯電話機本体に取り付けられた状態において、データ入力キ

ー (テンキー、*キー、#キー) 21等が設けられた面に対して平行な面内で互いに直交する2方向 (図4中、X軸方向及びY軸方向) に向かう加速度 α_x , α_y を検出するための2軸のセンサである。この加速度センサ302は、外付けセンサ装置30の内部に設けられた図示しない回路基板上に実装されており、上記加速度 α_x , α_y を検出できる公知のものを用いることができる。また、地磁気センサ303は、上記X軸及び上記Y軸並びにこれらの軸に直交するZ軸からなる3次元座標上における地磁気の方向を検知する3軸のセンサである。そして、本実施形態では、この地磁気センサ208の検知結果を利用して、X軸、Y軸及びZ軸のまわりの角度 θ_x , θ_y , θ_z を検出する。具体的には、地磁気の方向が、基準となる地磁気の方向 (基準方向) に対して変化したときの変化量を、X軸、Y軸及びZ軸のまわりの角度 θ_x , θ_y , θ_z を用いて検出する。これにより、地磁気の方向が基準方向にあるときの姿勢から携帯電話機がその姿勢を変化させたとき、その変化後の姿勢を各角度 θ_x , θ_y , θ_z によって特定することができる。なお、以下の説明では、X軸まわりの角度 θ_x をピッチ角といい、Y軸まわりの角度 θ_y をロール角といい、Z軸まわりの角度 θ_z をヨー角という。また、上記地磁気センサ208を用いることで、例えば上記Y軸が北方位に対してどの向きに向いているかを検知することもできる。この場合、例えば、上記Y軸と北方位とのなす角 (以下、「方位角」という。) θ_N によって携帯電話機が向いている方角を特定する。この地磁気センサ303も、外付けセンサ装置30の内部に設けられた図示しない回路基板上に実装されている。

【0018】

図1は、上記携帯電話機20の主要部を抽出して示したブロック図であり、図6は、その携帯電話機20におけるソフトウェア構造の説明図である。

この携帯電話機20は、その本体に、電話通信部211、データ通信部212、操作部213、アプリケーションプログラム実行手段としてのアプリケーションプログラム実行管理部214、主制御部215、出力部216、データ受信手段としての外部機器通信部等を備えている。また、外付けセンサ装置30には、データ送信手段としての通信制御部311、検知手段としてのセンサ検知部312等が備わっている。

【0019】

上記電話通信部211は、他の携帯電話機や固定電話機と電話通信を行うために、携帯電話通信網10の基地局と無線通信を行うものであり、上述のハードウェア構成上の携帯電話用通信装置206等に対応する。

【0020】

上記データ通信部212は、上記電話通信部211と同様に、上述のハードウェア構成上の携帯電話用通信装置206等に対応する。このデータ通信部212は、携帯電話機通信網10を介して他の携帯電話機とメールのやり取りを行ったり、携帯電話機通信網10からゲートウェイサーバを介して、インターネット等の外部の通信ネットワークに接続し、インターネット上での電子メールのやり取りやWebページの閲覧等を行ったりするためのものである。また、このデータ通信部212は、携帯電話機通信網10を介して、ダウンロードサーバ11が提供するアプリケーションプログラムをダウンロードするためにも用いられる。

【0021】

上記操作部213は、ユーザー1が操作可能な上述のテンキー21、通話開始キー22、終話キー23等で構成されている。この操作部213を操作することにより、ユーザーは、携帯電話機20に対してURL等のデータを入力したり、電話着信の際に通話の開始及び終了を行ったり、アプリケーションプログラムの選択、起動及び停止を行ったりすることができる。また、ユーザーは操作部213を操作することにより、上記ダウンロードサーバ11からアプリケーションプログラムをダウンロードすることもできる。

【0022】

上記アプリケーションプログラム実行管理部214は、上述のシステムバス200、CPU201やRAM202の一部等で構成されている。このアプリケーションプログラム実行管理部214は、図6のソフトウェア構造上において中央の「アプリケーション実行

環境」に対応しており、オブジェクト指向プログラミングで開発されたアプリケーションプログラムに利用されるクラスライブラリ、実行環境管理ライブラリ、アプリケーション管理等のソフトウェアを提供し、アプリケーションプログラムの実行環境を管理する。このアプリケーション実行環境は、実行するアプリケーションプログラムに応じて適宜選定される。例えば、実行するアプリケーションプログラムが J A V A で記述されたものである場合には、J A V A のアプリケーション実行環境を選定する。また、実行するアプリケーションプログラムが B R E W の実行環境上で動作する C 言語で記述されたものである場合には、B R E W のアプリケーション実行環境を選定する。なお、実行するアプリケーションプログラムが J A V A で記述されたものである場合には、B R E W のアプリケーション実行環境上に更に J A V A のアプリケーション実行環境を構築することで、これを実行することができる。

【0023】

ここで、アプリケーションプログラムは、クラスライブラリ A P I (アプリケーションインターフェース) を介して上記アプリケーション実行環境内にある関数等のクラスライブラリを呼び出して使用できるようになっている。この関数等のクラスライブラリの呼び出しの履歴は、アプリケーションプログラムの仮想的な実行環境 (仮想マシン: V M) が終了するまで、R A M 202 内におけるアプリケーション用記憶領域に記憶される。また、アプリケーション実行環境は、アプリケーションプログラムの実行に際して用いる各種データも、そのアプリケーション用記憶領域に記憶する。そして、この各種データを用いるときには、このアプリケーション用記憶領域から読み出したり、書き込んだりする。また、アプリケーション実行環境内の実行環境管理ライブラリは、電話機プラットフォーム A P I を介して後述の電話機プラットフォーム内の電話機プラットフォームライブラリを呼び出して使用できるようになっている。

【0024】

加速度センサ 302 及び地磁気センサ 303 等で構成される後述のセンサ検知部 312 で検知した検知結果データ (加速度 α_x , α_y 及びピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 、ヨー角 θ_z) は、アプリケーションプログラムで利用される。従来のアプリケーション実行環境においては、アプリケーションプログラムが上記検知結果データを利用する手段がなかったため、本実施形態では、クラスライブラリに新しいクラス (Orientation クラス) を追加している。この Orientation クラスには、加速度 α_x , α_y のデータを取得するための `getXGravity()` 及び `getYGravity()` や、ピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 、ヨー角 θ_z の各データを取得するための `getPitch()`、`getRoll()`、`getCompassBearing()` 等の命令セットであるメソッドが用意されている。よって、本実施形態によれば、アプリケーションプログラムは、これらのメソッドを使用して上記検知結果データを取得し、これを利用することができる。

【0025】

上記主制御部 215 は、上記電話通信部 211、データ通信部 212、操作部 213、外部機器通信部 217、外付けセンサ装置 30 のセンサ検知部 312 を制御するものであり、上述のシステムバス 200、C P U 201 や R A M 202 等で構成されている。この主制御部 215 は、アプリケーションプログラム実行管理部 214 との間で制御命令や各種データのやりとりを行い、これらと協働して制御を行う。また、主制御部 215 は、図 6 のソフトウェア構造上において最下部の「電話機プラットフォーム」に対応しており、上記電話通信部 211 等を制御するための制御用プログラムやユーザインターフェースを実行したり、電話機プラットフォームライブラリを提供したりする。この電話機プラットフォームは、上記アプリケーション実行環境内の実行環境管理ライブラリに対してイベントを送ることにより、アプリケーションプログラムにおいて各種処理を実行したり、アプリケーション管理 A P I を介して上記アプリケーション実行環境内のアプリケーション管理のソフトウェアを呼び出して使用したりできるようになっている。また、アプリケーション実行環境が電話機プラットフォーム A P I を介して電話機プラットフォームライブラリを呼び出して使用したとき、電話機プラットフォームは、その電話機プラットフォームライブラリに応じた処理を実行する。例えば、電話機プラットフォームは、電話機プラッ

トフォームライブラリを利用したアプリケーション実行環境からの指示に基づき、RAM 202内における電話機プラットフォームが管理するプラットフォーム用記憶領域に記憶されたデータを読み出して、これをアプリケーション用記憶領域に移行することができる。

【0026】

上記出力部216は、上述の液晶ディスプレイ27、スピーカ28等からなる出力装置205等で構成されている。この出力部216は、上記データ通信部212で受信したWebページ画面を液晶ディスプレイ27に表示する。また、この出力部216の液晶ディスプレイ27は、上記電話通信部211やデータ通信部212で情報を着信した旨をユーザーに報知するときに用いられる。具体的には、その情報を着信すると、主制御部215により、出力部216の液晶ディスプレイ27に着信報知画像を表示したり、スピーカ28から着信音を出力させたりする。更に、この出力部216は、アプリケーション実行環境で実行されるアプリケーションプログラムの実行中に、そのプログラム実行に関連したメニュー画面等の表示や音楽の出力にも用いられる。

【0027】

上記外部機器通信部217は、上述のハードウェア構成上の外部機器用通信装置207等に対応する。この外部機器通信部217は、外部接続端子29を介して、これに接続される外付けセンサ装置30との間で、近距離用の有線の非公衆通信であるデータ通信を行うためのものである。具体的には、上記主制御部215からの命令（コマンド）を外付けセンサ装置30へ送信したり、外付けセンサ装置30から送られてくる検知結果データを受信したりする。

【0028】

上記外付けセンサ装置に設けられた通信制御部311は、上述のハードウェア構成上の通信装置301等に対応する。この通信制御部311は、外部接続端子29を介して、携帯電話機本体との間でデータ通信を行うためのものである。具体的には、携帯電話機本体から送られてくる命令（コマンド）を受信したり、センサ検知部312により検知して得た検知結果データを携帯電話機本体へ送信したりする。

【0029】

上記外付けセンサ装置に設けられたセンサ検知部312は、上述の加速度センサ302及び地磁気センサ303等で構成されている。このセンサ検知部312は、上記主制御部215の制御の下で動作し、その検出結果が示す加速度 α_x 、 α_y 並びにピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 及びヨー角 θ_z のデータは、通信制御部311から外部機器通信部217を介して主制御部215が取得する。これらのデータは、上述したようにRAM202のプラットフォーム用記憶領域に記憶される。

例えばユーザー1によって携帯電話機20が変位すると、その本体と一体となるように取り付けられた外付けセンサ装置30のセンサ検知部312を構成する加速度センサ302によって、X軸方向及びY軸方向に働く加速度 α_x 、 α_y が検知される。その後、その検知結果データは、通信制御部311から外部機器通信部217を介して主制御部215に入力され、記憶処理手段として機能する主制御部215によって、RAM202内のプラットフォーム用記憶領域に記憶される。

また、携帯電話機20の姿勢が変わると、外付けセンサ装置30のセンサ検知部312を構成する地磁気センサ303によって、その姿勢の変化後におけるピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 及びヨー角 θ_z が検知される。その後、加速度 α_x 、 α_y の場合と同様に、その検知結果データは、通信制御部311から外部機器通信部217を介して主制御部215に入力され、主制御部215によってRAM202内のプラットフォーム用記憶領域に記憶される。

また、携帯電話機20の向きが変わると、外付けセンサ装置30のセンサ検知部312を構成する地磁気センサ303によって、その向きの変化後における方位角 θ_N が検知される。その後、同様に、その検知結果データは、主制御部215に入力され、主制御部215によってRAM202内のプラットフォーム用記憶領域に記憶される。

【0030】

なお、プラットフォーム記憶領域へ記憶する加速度 α_x 、 α_y や各角度 θ_x 、 θ_y 、 θ_z のデータを、主制御部215がセンサ検知部312から取得する方法としては、次のようなものが挙げられる。例えば、主制御部215から外部機器通信部217及び通信制御部311を介してセンサ検知部312へリクエストを送り、これに応じてセンサ検知部312が出力したデータを外部機器通信部217及び通信制御部311を介して主制御部215が受信する取得方法である。また、例えば、リクエストがなくてもセンサ検知部312が連続的に出力するデータを、外部機器通信部217が適宜送信してこれを通信制御部311を介して主制御部215が受信する取得方法や、外部機器通信部217及び通信制御部311を介して主制御部215が適宜受信する取得方法を採用してもよい。また、アプリケーションプログラムがアプリケーションプログラム実行管理部214を介して出力したリクエストに応じて主制御部215がセンサ検知部312へリクエストを外部機器通信部217及び通信制御部311を介して送り、これに応じてセンサ検知部312が出力したデータを外部機器通信部217及び通信制御部311を介して主制御部215が受信する取得方法を採用することもできる。

【0031】

携帯電話機20を所定の手順に従って動作させる電話機プラットフォームを構築するための制御用プログラムは、RAM202やROM203に記憶されている。また、基本OS（オペレーティングシステム）のプログラムや、上記アプリケーション実行環境を構築するためのプログラム及びアプリケーションプログラムも、RAM202やROM203に記憶されている。そして、これらのプログラムは、必要に応じてCPU201やRAM202中の作業エリアに呼び出されて実行される。

【0032】

〔動作例1〕

次に、上記加速度 α_x 、 α_y を用いたアプリケーションプログラムを実行するための処理動作（以下、「動作例1」という。）について説明する。本動作例1のアプリケーションプログラムは、上記携帯電話機20を、ノートパソコン等の携帯型パーソナルコンピュータやPDA等のポインティングデバイスであるマウスとして動作させるためのものである。もちろん、据え置き型のパーソナルコンピュータなどのポインティングデバイスとしても同様に動作させることができる。

【0033】

図7は、本動作例1におけるアプリケーションプログラムを実行するための処理の流れを示すフローチャートである。

まず、ユーザー1は、マウス用のアプリケーションプログラムを上記ダウンロードサーバ11からダウンロードして取得し、これを登録する（S1）。具体的には、ユーザー1は、操作部213のキーを操作して、ダウンロードサーバ11にアクセスする。これにより、ダウンロード可能なアプリケーションプログラムを選択するためのダウンロード選択画面が液晶ディスプレイ27上に表示される。そして、そのダウンロード選択画面において、実行対象となるマウス用のアプリケーションプログラムをスクロールキー24を用いて選択し、多機能キー25を押下すると、主制御部215がデータ通信部212を制御して、そのアプリケーションプログラムをダウンロードサーバ11からダウンロードする。このようにしてダウンロードされたアプリケーションプログラムは、主制御部215により、RAM102に記憶される。

【0034】

ダウンロードしたアプリケーションプログラムを実行する場合、ユーザー1は、まず、携帯電話機20の図示しないUSB（Universal Serial Bus）端子と、ノートパソコン等のUSB端子とを接続する。本実施形態の接続方式は、USB端子を利用した有線接続であるが、その他の有線接続又は無線接続を用いた方式であってもよい。また、本携帯電話機20をノートパソコン等に接続する場合に用いる携帯電話機20側の通信手段としては、そのUSB端子に限らず、ノートパソコン等との間でデータ通信が可能なあらゆる通信

手段を利用することが可能である。携帯電話機 20 とノートパソコン等とを接続したら、ユーザー 1 は、操作部 213 のキーを操作して、実行するアプリケーションプログラムを選択するためのアプリケーション選択画面を液晶ディスプレイ 27 上に表示させる。そして、そのアプリケーション選択画面において、実行対象であるマウス用のアプリケーションプログラムをスクロールキー 24 を用いて選択し、多機能キー 25 を押下する。すると、図 6 に示した電話機プラットフォームすなわち図 1 に示した主制御部 215 に、アプリケーションプログラムの実行指示が入力される (S2)。これにより、主制御部 215 は、図 6 に示したアプリケーション実行環境すなわち図 1 に示したアプリケーションプログラム実行管理部 214 を起動させる (S3)。そして、アプリケーションプログラム実行管理部 214 は、マウス用のアプリケーションプログラムを読み出してこれを起動する (S4)。

【0035】

マウス用のアプリケーションプログラムが起動した後、そのアプリケーションプログラムは、センサ検知部 312 によって検知される加速度 α_x , α_y のデータをほぼリアルタイムで取得する。そして、アプリケーションプログラムは、取得したデータに基づいて携帯電話機 20 の移動量及び移動方向を求める。この移動量及び移動方向は、所定の短い時間間隔で、連続的に携帯電話機 20 の外部端子を介してノートパソコン等に出力される。

具体的に説明すると、図 8 に示すように、アプリケーション実行環境において、起動したアプリケーションプログラムは、アプリケーションプログラム実行管理部 214 に対して、加速度データの取得要求を送る。これを受けたアプリケーションプログラム実行管理部 214 は、電話機プラットフォームの主制御部 215 に対してデータ移行命令である加速度データの取得要求を送る (S5)。これを受けた主制御部 215 は、RAM 202 内のプラットフォーム用記憶領域に記憶した加速度 α_x , α_y のデータを、アプリケーションプログラム実行管理部 214 に送り、このデータはアプリケーションプログラムに渡される (S6)。そして、加速度 α_x , α_y のデータを取得したアプリケーションプログラムは、そのデータを、RAM 202 内のアプリケーション用記憶領域に記憶する。そして、その加速度 α_x , α_y のデータから携帯電話機 20 の移動量及び移動方向を算出し、その移動量及び移動方向の情報を外部端子からノートパソコン等に出力する処理を実行する (S7)。本動作例 1 において、主制御部 215 は、アプリケーションプログラム実行管理部 214 から加速度データの取得要求を受け取ると、その後、プラットフォーム記憶領域内の加速度 α_x , α_y が更新されるたびに、更新後のデータをアプリケーションプログラム実行管理部 214 に送る。よって、マウス用のアプリケーションプログラムは、ほぼリアルタイムで、加速度 α_x , α_y のデータを取得し、ノートパソコン等に移動量及び移動方向の情報を出力することができる。

【0036】

以上、本動作例 1 によれば、携帯電話機 20 を、携帯型パーソナルコンピュータ等のポインティングデバイスとして利用することができる。一般に、携帯型パーソナルコンピュータ等は小型化のため、備え付けのポインティングデバイスの操作性は、デスクトップ型パーソナルコンピュータには劣るものである。そのため、ユーザーの中には、携帯型パーソナルコンピュータ等とは別個に、いわゆる外付けマウスを携帯する者も多い。本動作例 1 においては、一般のユーザーであればほぼ常時携帯している携帯電話機 20 を、外付けマウスとして利用することができる。よって、従来のように、外付けマウスをわざわざ持ち歩かなくても、デスクトップ型パーソナルコンピュータと同様の操作性を得ることができる。

【0037】

なお、本動作例 1 では、加速度 α_x , α_y のデータを用いたアプリケーションプログラムとして、マウス用のアプリケーションプログラムを例に挙げて説明したが、これに限られるものではない。

他のアプリケーションプログラムとしては、例えば、携帯電話機 20 を万歩計 (登録商標) として動作させるものが挙げられる。この場合、そのアプリケーションプログラムは

、例えば、上記と同様にほぼリアルタイムで加速度データを連続的に取得し、ある一定の閾値を越える加速度が検知された回数をカウントするような内容とする。また、上述した加速度 α_x 、 α_y のデータを用いれば、その加速度変化から、歩いている時、走っている時、電車に乗っている時などのユーザー1の動きを推測することが可能である。これらの推測をもとに、ユーザー1の1日の行動履歴を記録するようなアプリケーションプログラムを提供することも可能である。このとき、上記地磁気センサ303によって検知される方位角 θ_N のデータも利用すれば、ユーザー1が移動した方角も把握することができ、より詳細な行動履歴を記録することが可能となる。この行動履歴の保存先は、携帯電話機20内に限らず、データ通信部212から通信ネットワーク上の所定のサーバに保存するようにしてもよい。

また、他のアプリケーションプログラムとしては、例えば、携帯電話機20に衝撃を与えることでアラームを止めることができるような目覚まし時計として、携帯電話機20を動作させるものも挙げられる。この場合、そのアプリケーションプログラムは、例えば、アラームが鳴っている間に一定以上の加速度が発生したら、アラームを止めるような内容とする。これによれば、ユーザーは、アラームを止める時に、従来のようにボタン操作を行う必要がなくなるので、ユーザーの利便性向上を図ることができる。

【0038】

〔動作例2〕

次に、上記ピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 及びヨー角 θ_z を用いたアプリケーションプログラムを実行するための処理動作（以下、「動作例2」という。）について説明する。本動作例2のアプリケーションプログラムは、ゲームであるフライトシミュレータである。

【0039】

図9は、本動作例2におけるアプリケーションプログラムを実行するための処理の流れを示すフローチャートである。

ユーザー1は、上記動作例1と同様に、フライトシミュレータ用プログラム（アプリケーションプログラム）を上記ダウンロードサーバ11からダウンロードして取得し、これを起動する（S11～S14）。このプログラムが起動すると、出力部216が、飛行機の操縦席からの視界を擬似的に表したゲーム画面をLCD27に表示する。また、このプログラムは、センサ検知部312によって検知されるピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 及びヨー角 θ_z のデータをほぼリアルタイムで取得する。そして、そのプログラムは、取得したデータに応じてLCD27に表示されるゲーム画面の内容を更新する。例えば、ユーザー1が携帯電話機20のアンテナ側を鉛直方向下方に傾けると、これによりピッチ角 θ_x が変化し、ゲーム上の飛行機の機首が鉛直方向下方に向いたゲーム画面に更新される。また、例えば、ユーザー1が携帯電話機20を左側に傾けると、これによりロール角 θ_y が変化し、ゲーム上の飛行機が左側に傾いたゲーム画面に更新される。

【0040】

具体的に説明すると、図10に示すように、アプリケーション実行環境において、起動したアプリケーションプログラムは、アプリケーションプログラム実行管理部214に対して、角度データの取得要求を送る。これを受けたアプリケーションプログラム実行管理部214は、電話機プラットフォームの主制御部215に対してデータ移行命令である角度データの取得要求を送る（S15）。これを受けた主制御部215は、RAM202内のプラットフォーム用記憶領域に記憶したピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 及びヨー角 θ_z のデータを、アプリケーションプログラム実行管理部214に送り、これらのデータはアプリケーションプログラムに渡される（S16）。そして、ピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 及びヨー角 θ_z のデータを取得したアプリケーションプログラムは、そのデータを、RAM202内のアプリケーション用記憶領域に記憶する。そして、ピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 及びヨー角 θ_z に基づいてゲーム画面を更新し、その更新後のゲーム画面を携帯電話機20のLCD27に表示する処理を実行する（S17）。なお、本動作例2においても、上記動作例1と同様に、主制御部215は、アプリケーションプログラム実行管理部214から角度データの取得要求を受け取った後は、プラットフォーム記憶領域内の角度 θ_x 、 θ_y 、

θ_z のデータが更新されるたびに、更新後のデータをアプリケーションプログラム実行管理部214に送る。よって、ユーザー1は、携帯電話機20のLCD27を見ながら携帯電話機20の本体を傾けることで、ゲーム上の飛行機を操縦するというゲームを楽しむことができる。

【0041】

以上、本動作例2によれば、携帯電話機20の本体を傾ける操作を行うことで、フライトシミュレータ上の飛行機を操縦するというゲームを提供することができる。フライトシミュレータ上の飛行機の操縦は、携帯電話機20の操作部213を操作することでも可能ではあるが、本動作例2の方が操縦の臨場感を高めることができる。

【0042】

なお、本動作例2では、ピッチ角 θ_x 、ロール角 θ_y 及びヨー角 θ_z のデータを用いたアプリケーションプログラムとして、フライトシミュレータ用のプログラムを例に挙げて説明したが、これに限られるものではない。

他のアプリケーションプログラムとしては、例えば、LCD27に表示されるゲーム画面上においてボールを穴に落とすというゲームが挙げられる。この場合、そのアプリケーションプログラムは、例えば、携帯電話機20を傾けることで、ゲーム画面上のボールがその傾きの方向に移動するような内容とする。

【0043】

その他、加速度 α_x 、 α_y 、角度 θ_x 、 θ_y 、 θ_z 、方位角 θ_N を用いたアプリケーションプログラムとしては、例えば、携帯電話機20の位置、向き、姿勢、動きなどによって、マナーモード設定等の各種設定の変更を行うための入力手段として、携帯電話機20を動作させるものが挙げられる。この場合、そのアプリケーションプログラムは、例えば、携帯電話機20が起立した状態にあるときはマナーモードに設定されたり、携帯電話機20が静止状態にあるときは省電力モードに設定されたりするような内容とする。

【0044】

なお、本実施形態においては、主制御部215は、アプリケーションプログラム実行管理部214からの取得要求を受けた後、プラットフォーム記憶領域内のデータ更新のたびに、更新後のデータをアプリケーションプログラム実行管理部214に送るように動作するが、アプリケーションプログラムの内容に応じて適宜変更できる。例えば、アプリケーションプログラム実行管理部214からの取得要求を受けたら、プラットフォーム記憶領域内のデータを、1回だけアプリケーションプログラム実行管理部214に送るように動作させてもよい。また、アプリケーションプログラムからの指示を待たずに、アプリケーションプログラム実行管理部214が取得要求を出力するようにしてもよい。

また、本実施形態においては、外付けセンサ装置30から送信されてくる検知結果データを、電話機プラットフォーム上に構築されるアプリケーション実行環境上で動作するプラットフォームに依存しないアプリケーションプログラムで利用する場合について説明したが、プラットフォームに依存するアプリケーションプログラムすなわち電話機プラットフォーム上で直接動作するものであっても同様である。

【0045】

また、本実施形態においては、外付けセンサ装置30として、携帯電話機本体の外部接続端子29に対して着脱自在なものを用いているが、これに限られるものではない。例えば、携帯電話機本体にUSB端子を設け、そのUSB端子に対して外付けセンサ装置を着脱自在に接続することが可能な構成してもよい。また、例えば、携帯電話機本体にカード型の外付けセンサ装置用の着脱スロットを設け、その着脱スロットに対して外付けセンサ装置を着脱自在に接続して、その外付けセンサ装置を本体内部に収容するように構成してもよい。なお、メモリーカード用の着脱スロットが携帯電話機本体に設けられている場合には、この着脱スロットをカード型の外付けセンサ装置用の着脱スロットとして利用してもよい。このメモリーカードとしては、SDメモリーカードのほか、CF（コンパクトフラッシュ（登録商標））メモリーカード、スマートメディア、メモリースティック、MMC（マルチメディアカード）等が挙げられる。

【0046】

また、本実施形態においては、外付けセンサ装置30を携帯電話機本体に接続したときに、外付けセンサ装置30と携帯電話機本体とが一体になるように構成されている。このような構成は、携帯電話機の本体自体の位置、向き、姿勢、動きを検知する場合には適しているが、携帯電話機本体以外（例えばユーザー1）の位置等を検知したい場合には不向きなこともある。例えば、アプリケーションプログラムが上記動作例2で説明したフライトシミュレータである場合、外付けセンサ装置30と携帯電話機本体とが一体になっていると、携帯電話機の姿勢を変えて操作するときにLCD27に表示されたゲーム画面も一緒に動いてしまう。このような場合には、外付けセンサ装置30と携帯電話機本体とが一体にならない状態で、これらの間で近距離用の有線又は無線の非公衆通信によりデータ通信が可能となる構成を採用するとよい。このように構成によれば、ゲーム中に、外付けセンサ装置の姿勢を変化させて操作するのとは関係なく、ゲーム画面を表示するLCD27を固定しておくことができる。なお、このような構成を採用する場合、外付けセンサ装置と携帯電話機本体との間の接続方式は、ケーブル等による有線接続であってもよいが、無線通信を利用した無線接続の方が利便性が高い。これらの間を無線接続する方式としては、例えば、Bluetooth（登録商標）等の近距離無線通信を利用したものや、赤外線通信（IrDA）を利用したものなどを適用することができる。

【0047】

以上、本実施形態によれば、センサ検知部312が携帯電話機本体とは別体の外付けセンサ装置30に設けられているので、携帯電話機本体のコストを上げることなく、センサ検知部312の検知結果データを利用するアプリケーションプログラムを携帯電話機本体において実行させることが可能になる。また、ユーザー1は携帯電話機本体とは別に外付けセンサ装置30だけを購入することができるようになるので、そのセンサ検知部312の検知結果データを利用するアプリケーションプログラムを利用しないユーザー1に対して、センサ検知部312のコスト負担を強いることがなくなる。

なお、本発明は、携帯電話機のほか、PHS、自動車電話機等の電話機、携帯型のPDAの場合についても適用でき、同様な効果が得られるものである。

【図面の簡単な説明】

【0048】

【図1】実施形態に係る携帯電話機の主要部を抽出して示したブロック図。

【図2】同携帯電話機が利用可能な移動体通信システムの全体構成を説明するための説明図。

【図3】同移動体通信システムを構成するダウンロードサーバのハードウェア構成を示す概略構成図。

【図4】同携帯電話機の外観を示す正面図。

【図5】同携帯電話機のハードウェア構成を示す概略構成図。

【図6】同携帯電話機におけるソフトウェア構造の説明図。

【図7】動作例1における携帯電話機でアプリケーションプログラムを実行するための処理の流れを示すフローチャート。

【図8】動作例1における携帯電話機でアプリケーションプログラムを実行する際のシーケンスフロー図。

【図9】動作例2における携帯電話機でアプリケーションプログラムを実行するための処理の流れを示すフローチャート。

【図10】動作例2における携帯電話機でアプリケーションプログラムを実行する際のシーケンスフロー図。

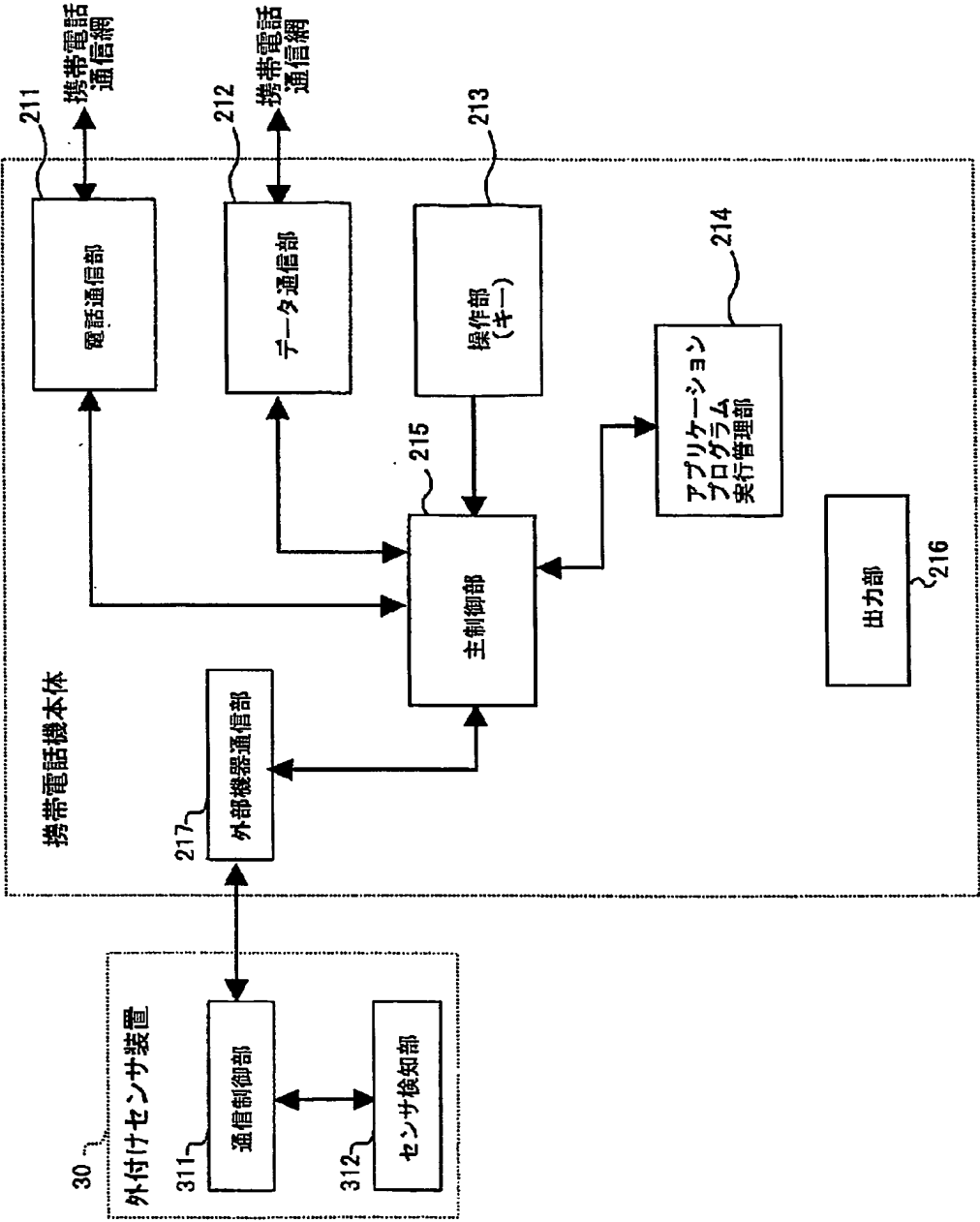
【符号の説明】

【0049】

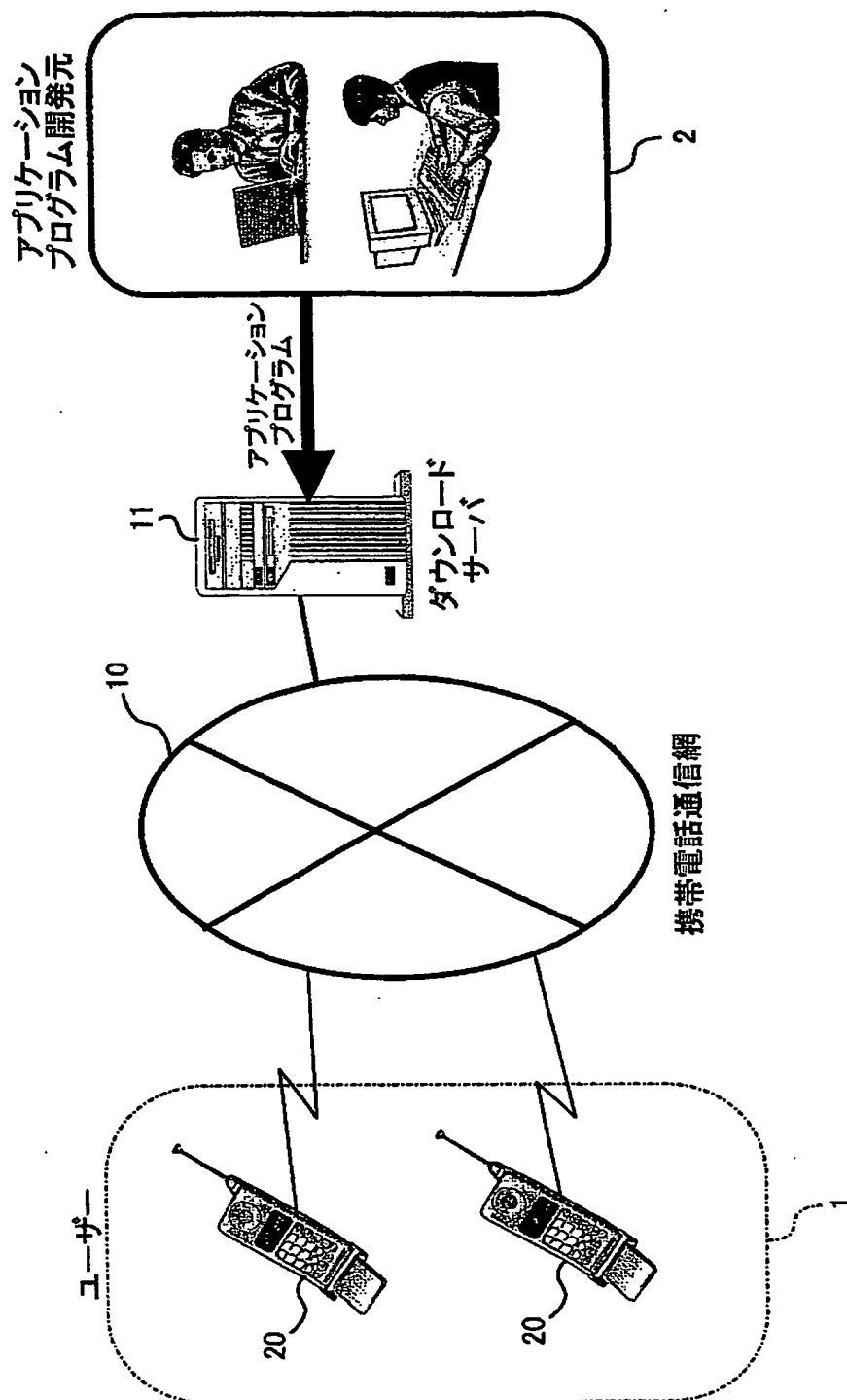
- 10 携帯電話通信網
- 11 ダウンロードサーバ
- 20 携帯電話機

2 9 外部接続端子
3 0 外付けセンサ装置
2 0 7 外部機器用通信装置
2 1 4 アプリケーションプログラム実行管理部
2 1 5 主制御部
2 1 7 外部機器通信部
3 0 1 通信装置
3 0 2 加速度センサ
3 0 3 地磁気センサ
3 1 1 通信制御部
3 1 2 センサ検知部

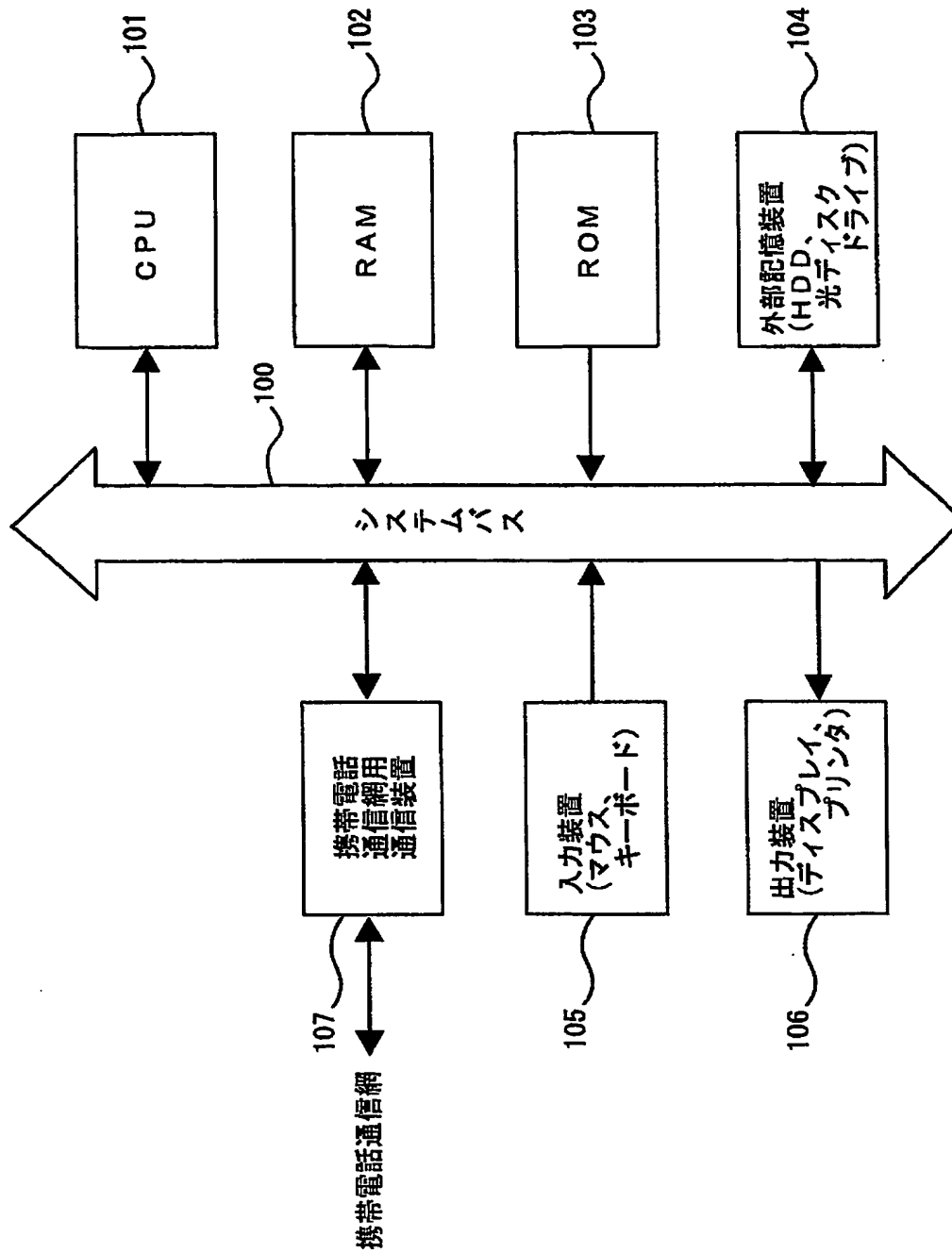
【書類名】 図面
【図 1】



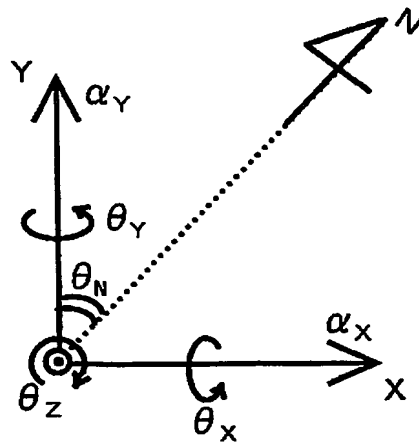
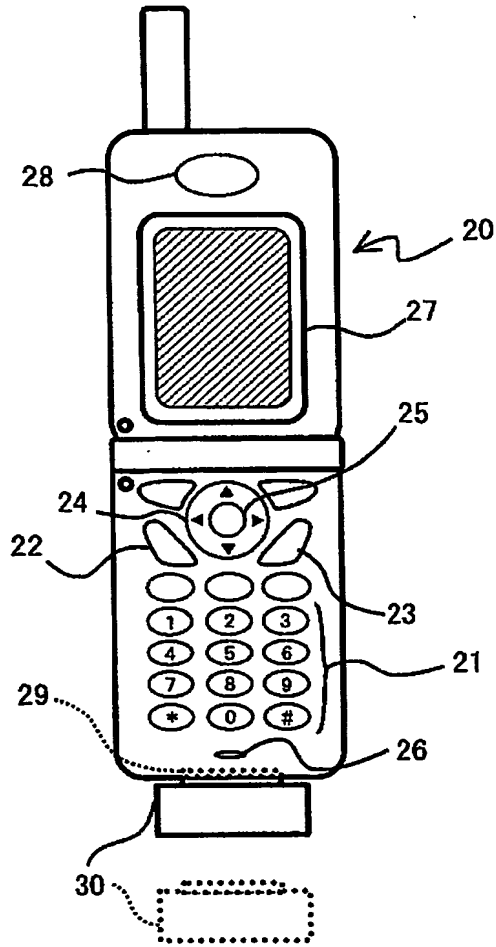
【図 2】



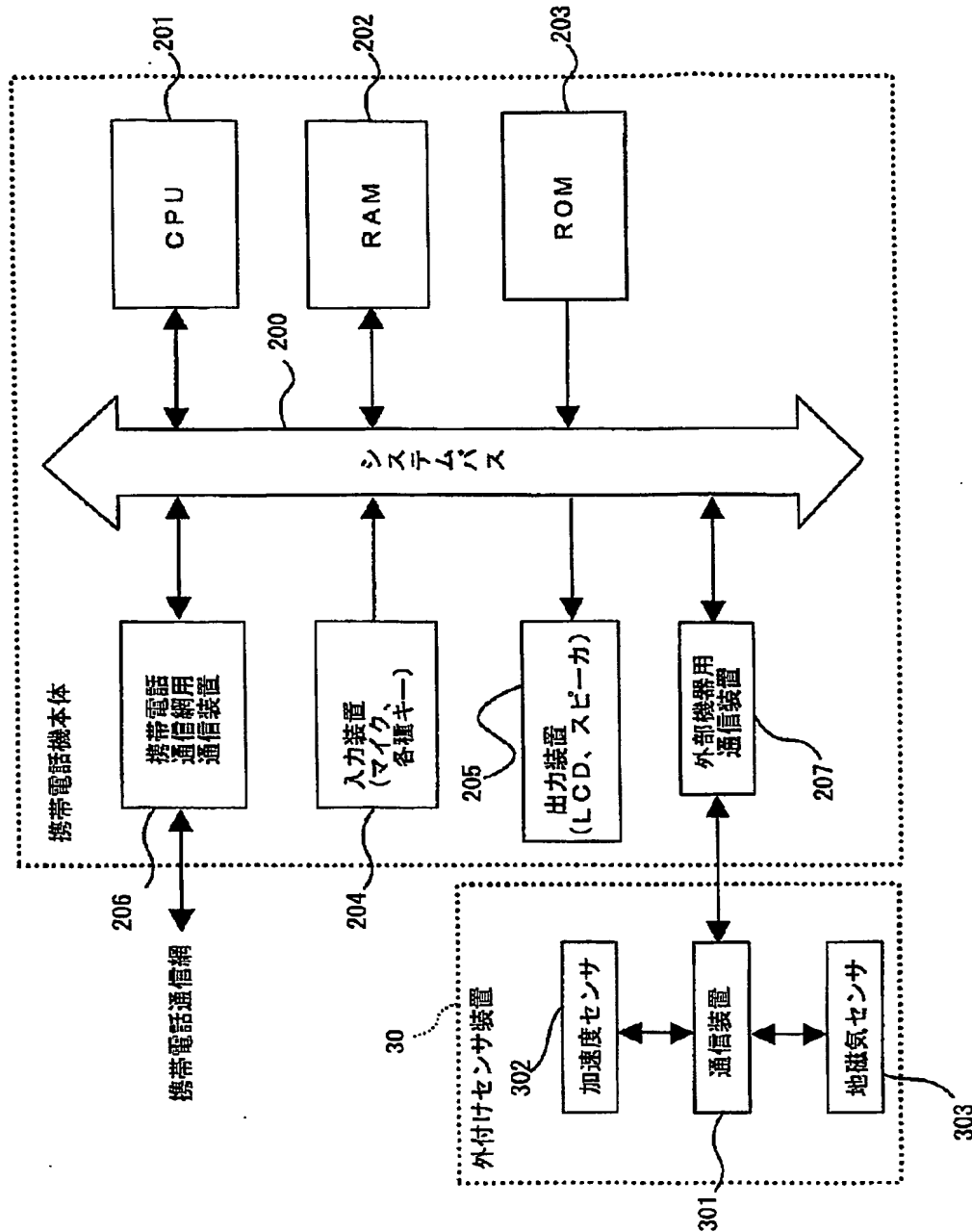
【図 3】



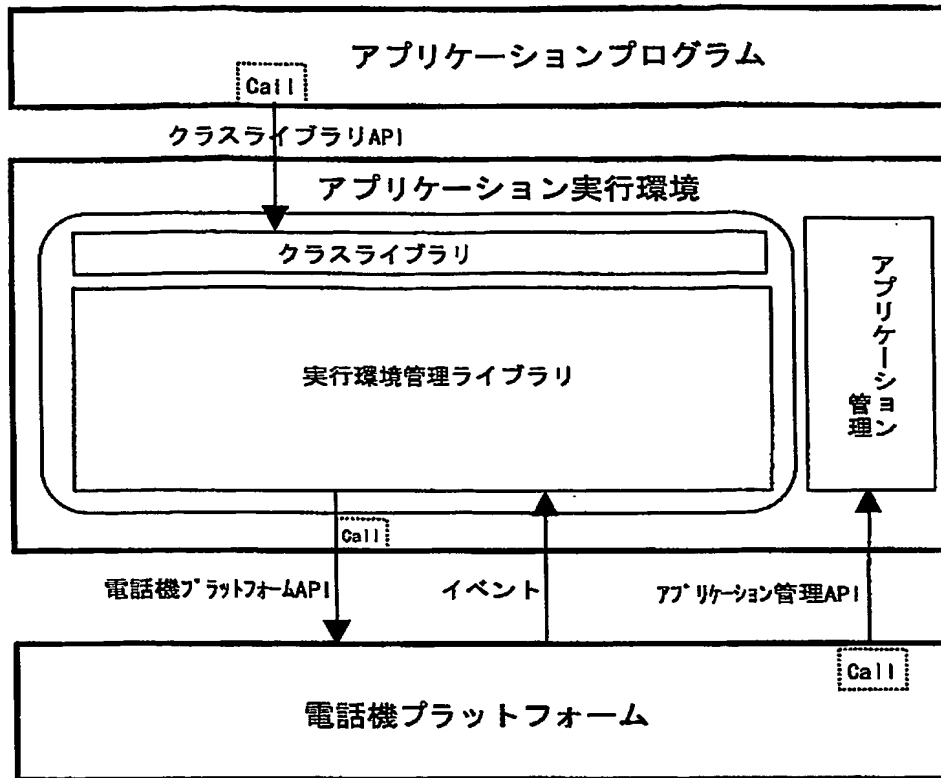
【図 4】



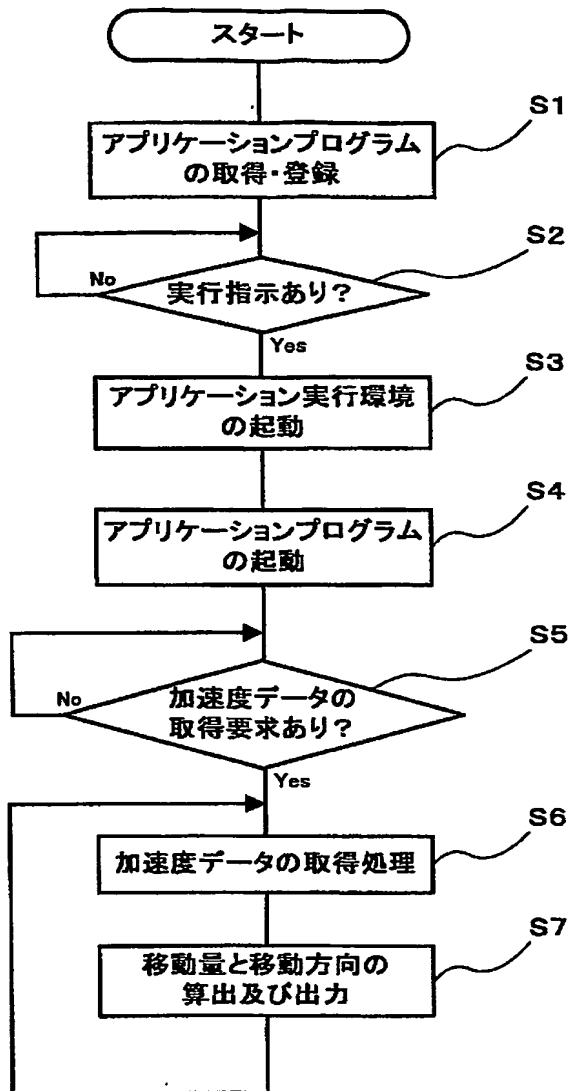
【図 5】



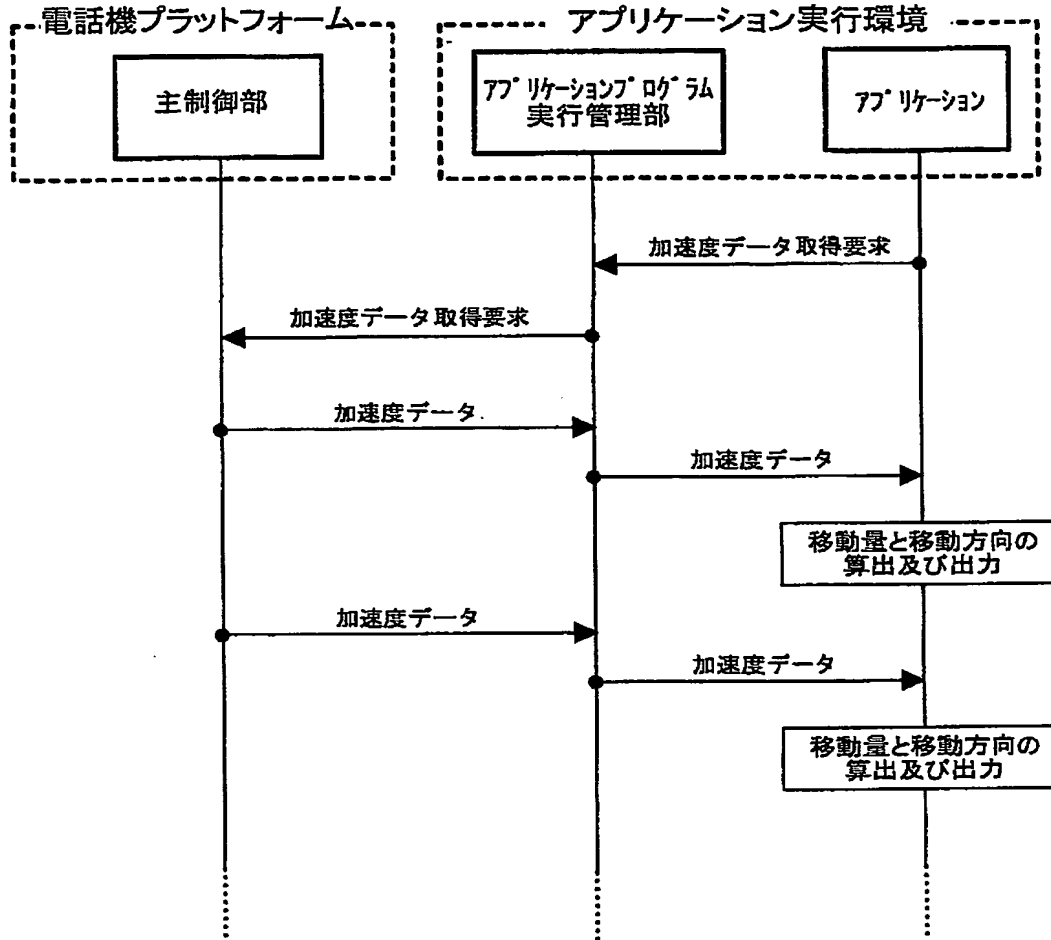
【図 6】



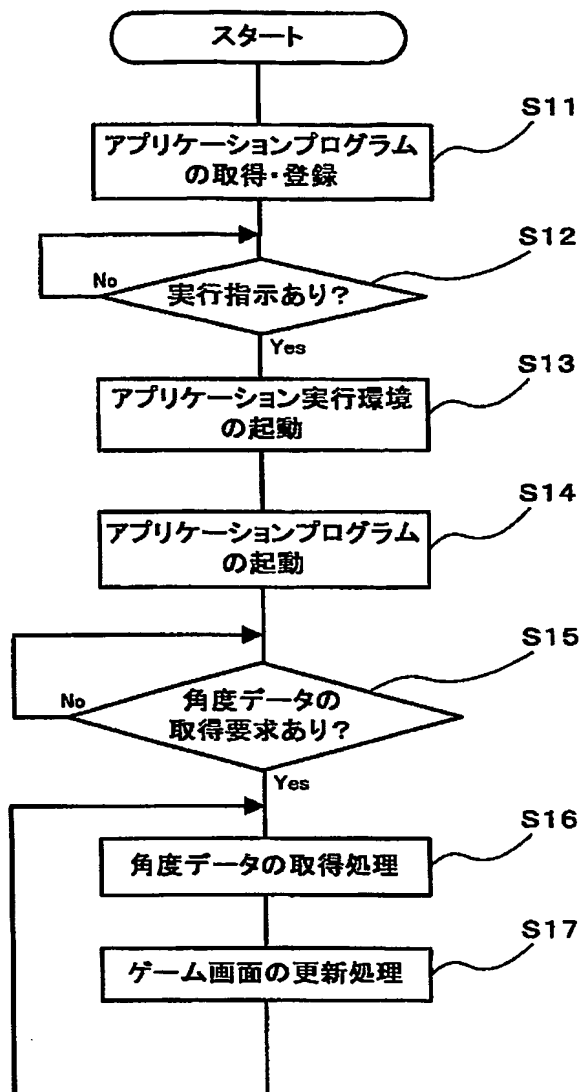
【図 7】



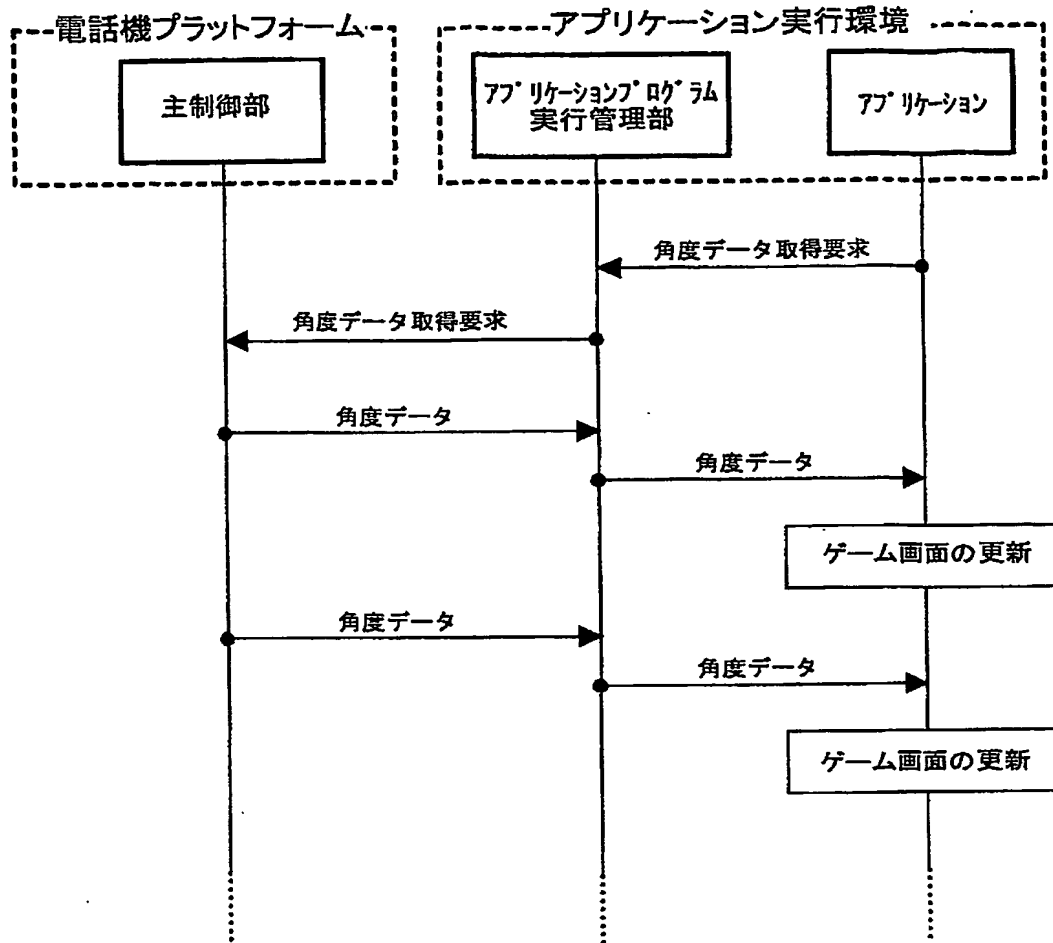
【図 8】



【図9】



【図10】



【書類名】 要約書**【要約】**

【課題】 移動体通信端末本体のコストを上げることなく、検知手段を使用するアプリケーションプログラムを移動体通信端末本体において実行させることである。

【解決手段】 本携帯電話機は、携帯電話機本体と、加速度センサ等からなるセンサ検知部 3 1 2 を備えた外付けセンサ装置 3 0 とから構成される。この外付けセンサ装置は、携帯電話機とは別体に構成されており、センサ検知部で得た加速度データを、通信制御部 3 1 1 から携帯電話機本体の外部機器通信部 2 1 7 を介して主制御部 2 1 5 へ送信することができる構成となっている。よって、携帯電話機本体には、センサ検知部を内蔵させる必要がなくなるとともに、加速度センサを用いた処理を行うアプリケーションプログラムを実行することも可能となる。

【選択図】 図 1

認定・付加情報

特許出願の番号	特願 2003-356867
受付番号	50301721719
書類名	特許願
担当官	小野寺 光子 1721
作成日	平成 15 年 11 月 20 日

<認定情報・付加情報>

【特許出願人】

【識別番号】	501440684
【住所又は居所】	東京都港区愛宕二丁目 5 番 1 号
【氏名又は名称】	ボーダフォン株式会社

【代理人】

申請人	
【識別番号】	100098626
【住所又は居所】	神奈川県横浜市港北区新横浜 2 丁目 14 番地 26 石川ビル 302 号室 黒田特許事務所
【氏名又は名称】	黒田 壽

【書類名】 手続補正書（方式）
【提出日】 平成15年11月14日
【あて先】 特許庁長官 殿
【事件の表示】
 【出願番号】 特願2003-356867
【補正をする者】
 【識別番号】 501440684
 【氏名又は名称】 ボーダフォン株式会社
【代理人】
 【識別番号】 100098626
 【弁理士】
 【氏名又は名称】 黒田 壽
【発送番号】 107708
【手続補正1】
 【補正対象書類名】 特許願
 【補正対象項目名】 特許出願人
 【補正方法】 変更
 【補正の内容】
 【特許出願人】
 【識別番号】 501440684
 【氏名又は名称】 ボーダフォン株式会社
 【代表者】 ダリル・イー・グリーン

認定・付加情報

特許出願の番号	特願 2003-356867
受付番号	50301887332
書類名	手続補正書 (方式)
担当官	小野寺 光子 1721
作成日	平成 15 年 11 月 20 日

<認定情報・付加情報>

【補正をする者】

【識別番号】	501440684
【住所又は居所】	東京都港区愛宕二丁目 5 番 1 号
【氏名又は名称】	ボーダフォン株式会社

【代理人】

申請人	
【識別番号】	100098626
【住所又は居所】	神奈川県横浜市港北区新横浜 2 丁目 14 番地 26 石川ビル 302 号室 黒田特許事務所
【氏名又は名称】	黒田 壽

【書類名】 手続補正書
【提出日】 平成15年11月14日
【あて先】 特許庁長官 殿
【事件の表示】
【出願番号】 特願2003-356867
【補正をする者】
【識別番号】 501440684
【氏名又は名称】 ボーダフォン株式会社
【代理人】
【識別番号】 100098626
【弁理士】
【氏名又は名称】 黒田 壽
【手続補正1】
【補正対象書類名】 特許願
【補正対象項目名】 発明者
【補正方法】 変更
【補正の内容】
【発明者】
【住所又は居所】 東京都港区愛宕2丁目5番1号 ボーダフォン株式会社内
【氏名】 西方 尚美
【発明者】
【住所又は居所】 東京都港区愛宕2丁目5番1号 ボーダフォン株式会社内
【氏名】 水野 隆久
【発明者】
【住所又は居所】 東京都港区愛宕2丁目5番1号 ボーダフォン株式会社内
【氏名】 池田 秀行
【発明者】
【住所又は居所】 東京都港区愛宕2丁目5番1号 ボーダフォン株式会社内
【氏名】 楠田 洋久
【その他】 誤記の理由は、発明者データ入力時における住所又は居所の欄の会社名データの誤入力です。

認定・付加情報

特許出願の番号	特願 2003-356867
受付番号	50301887335
書類名	手続補正書
担当官	小野寺 光子 1721
作成日	平成15年11月20日

<認定情報・付加情報>

【補正をする者】

【識別番号】	501440684
【住所又は居所】	東京都港区愛宕二丁目5番1号
【氏名又は名称】	ボーダフォン株式会社

【代理人】

申請人	
【識別番号】	100098626
【住所又は居所】	神奈川県横浜市港北区新横浜2丁目14番地26 石川ビル302号室 黒田特許事務所
【氏名又は名称】	黒田 壽

特願 2 0 0 3 - 3 5 6 8 6 7

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[5 0 1 4 4 0 6 8 4]

1. 変更年月日

2 0 0 3 年 1 0 月 6 日

[変更理由]

名称変更

住 所

東京都港区愛宕二丁目 5 番 1 号

氏 名

ボーダフォン株式会社